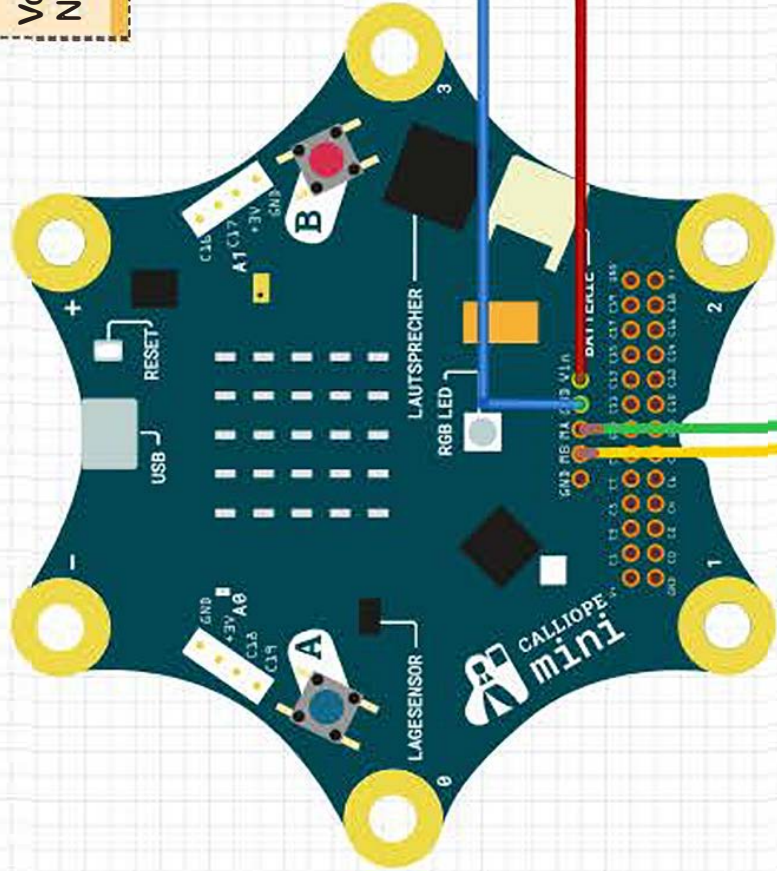
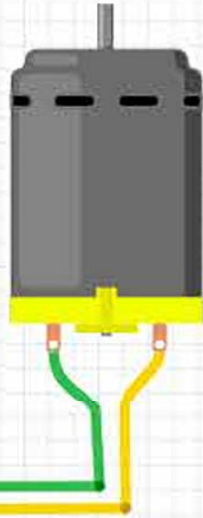
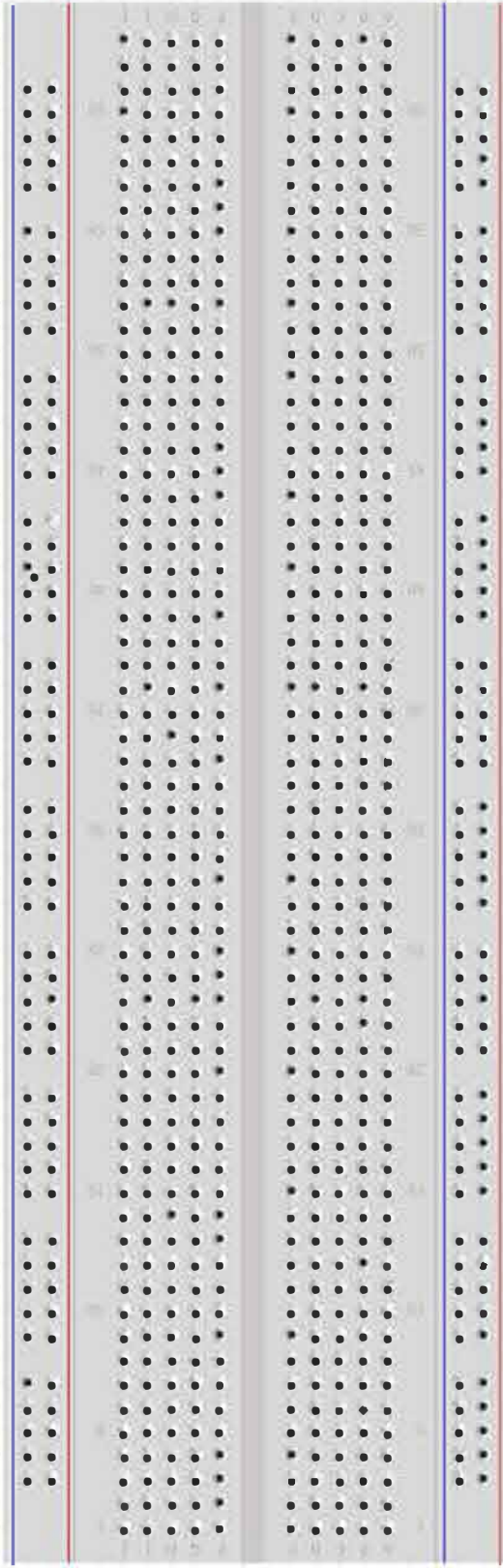


Betrieb mit einem Motor
Vorteil: vor-/rückwärts fahren
Nachteil: Lenkung nur mit Servomotor möglich



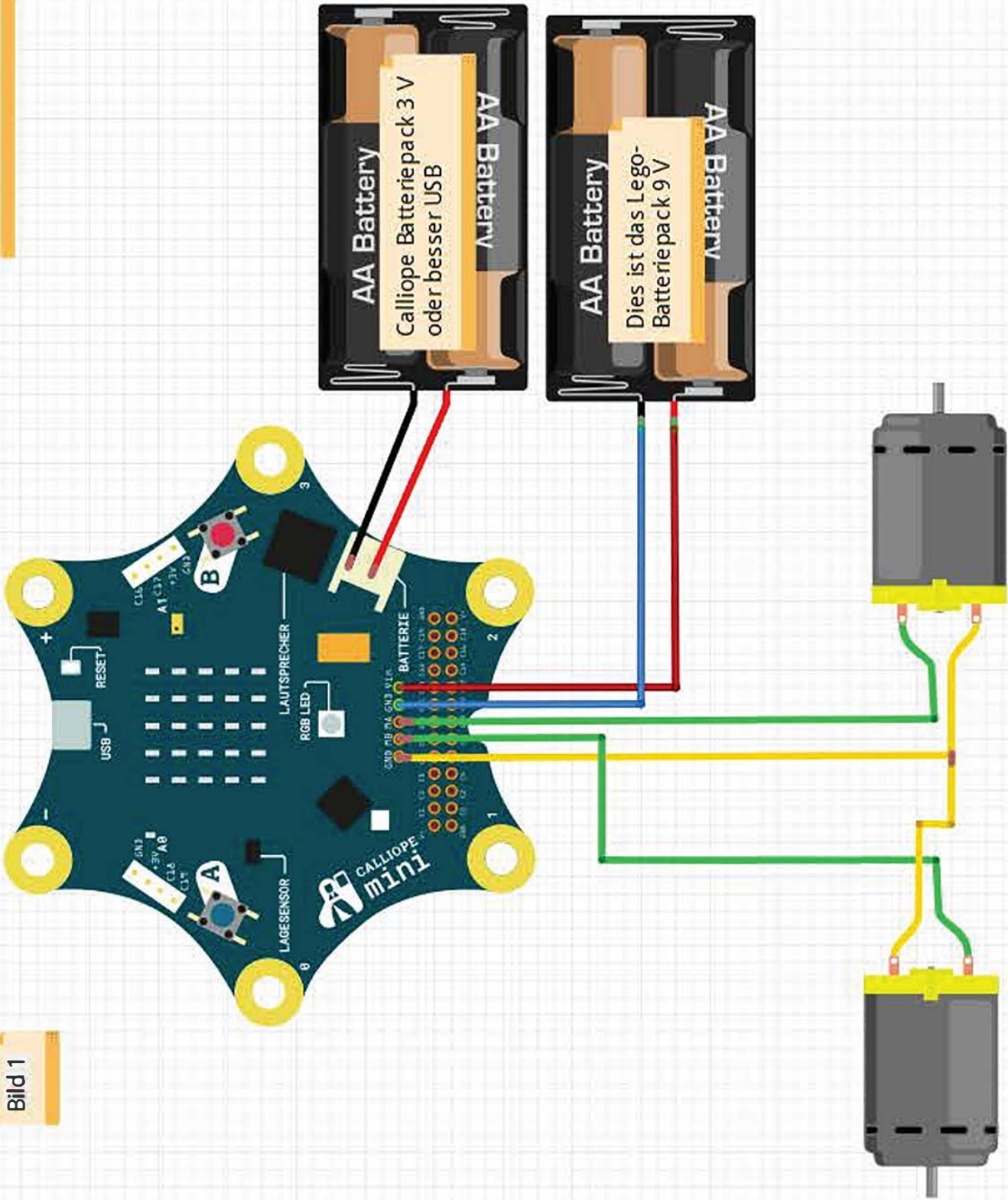
Dies ist das Lego-Batteriepack



Betrieb mit zwei Motoren

Vorteil: Lenkung wie bei Kettenfahrzeug oder mit Servomotor steuern
Nachteil: kein rückwärts fahren

Bild 1

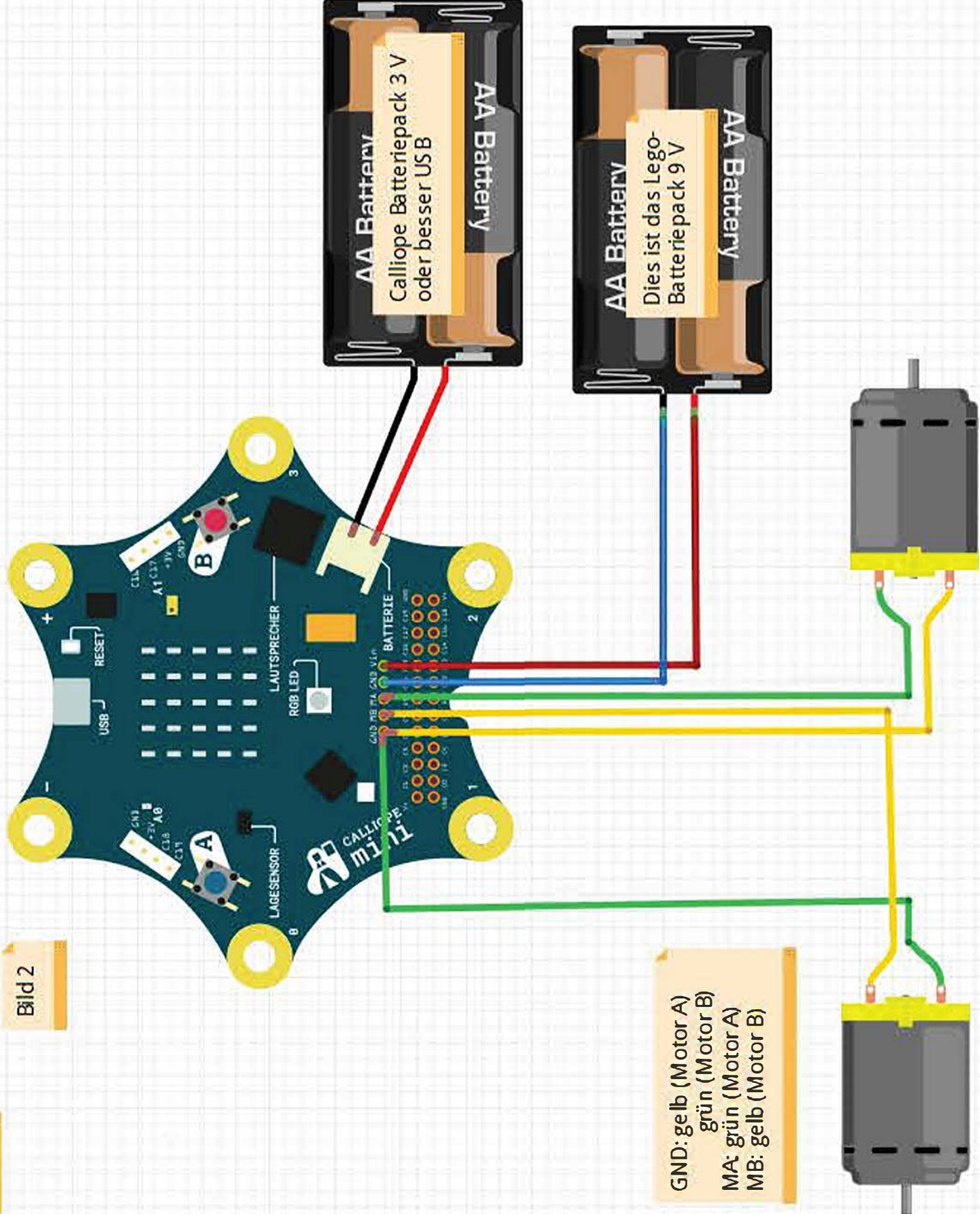


So läuft der dieser Motor entgegengesetzt zum anderen: Lösung --> s. Bild 2

Den Calliope wie gehabt an USB oder Calliope-Batteriepack 3 V !!! anschließen.

DEN CALLIOPE NICHT AN DAS LEGOPACK ANSCHLIESSEN: 9 V !!!! Nur die Motoren an 9 V !!! Wie Zeichnung

Bild 2

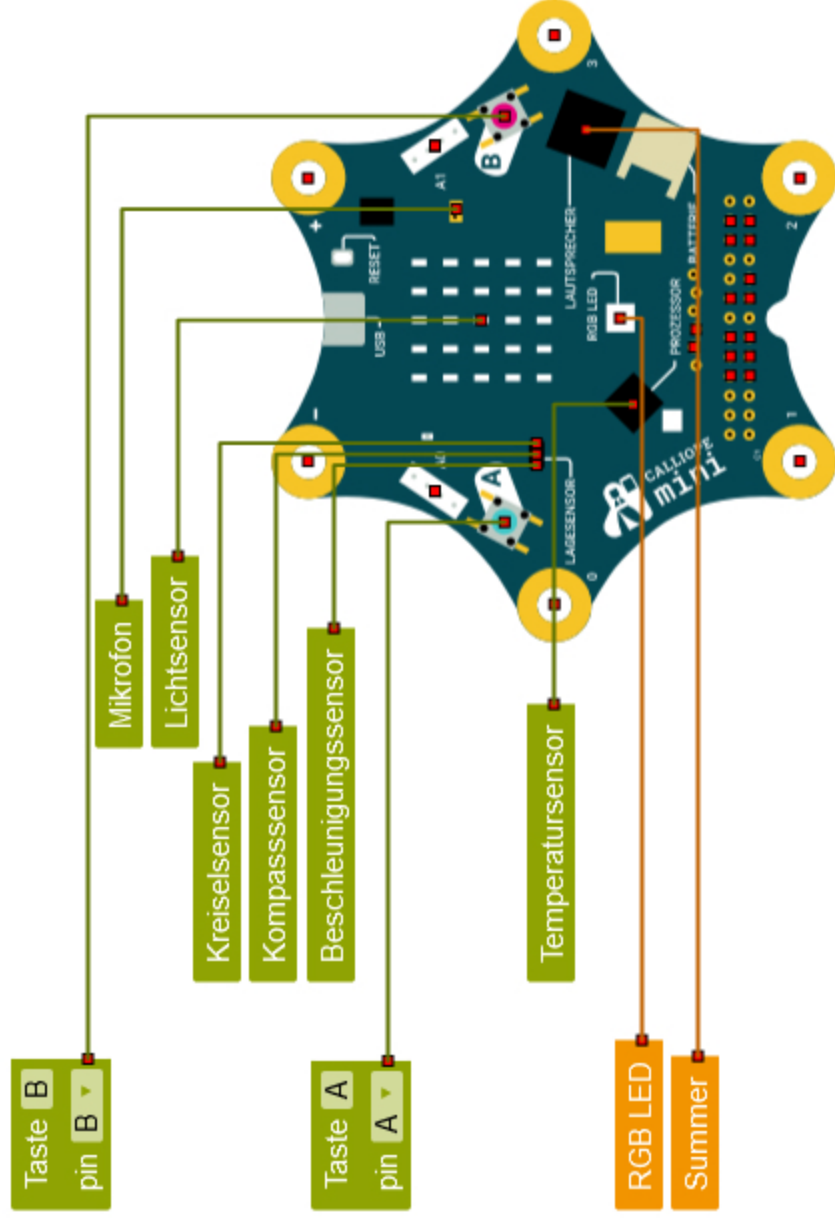


GND: gelb (Motor A)
grün (Motor B)
MA: grün (Motor A)
MB: gelb (Motor B)

So läuft der dieser Motor in die gleiche Richtung wie der andere
Lösung wie abgebildet: gelben und grünen Draht eines Motors vertauschen

Aktion

Sensoren



Aktion

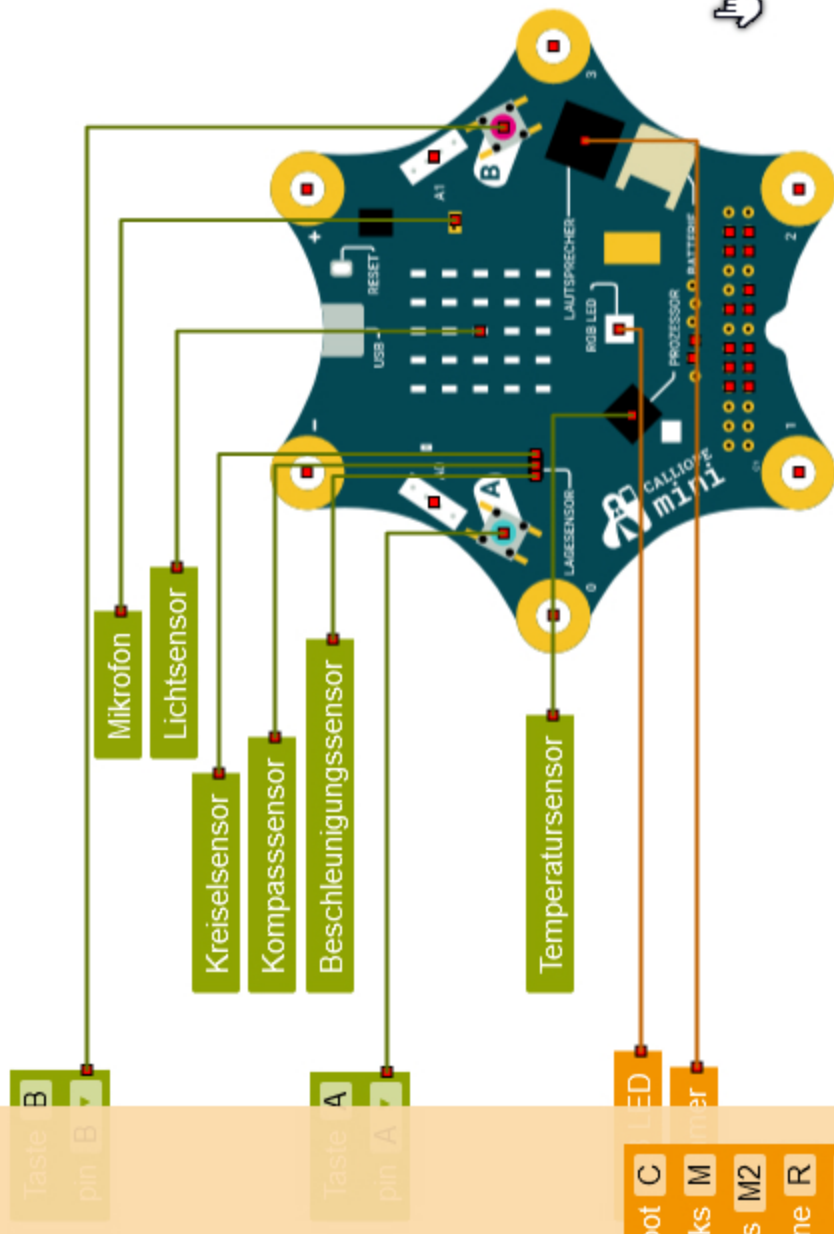
Motor M
pin Port A ▾

Sensoren

Servomotor S
pin P1 ▾LED Leiste L
pin A1 ▾4-Ziffern Display 4
pin A1 ▾Aktor digital A2
pin P0 ▾Aktor analog A2
pin P1 ▾

Calli:bot C
Motor links M
Motor rechts M2
RGB LED links vorne R
RGB LED rechts vorne R2

Zweimal untereinander auf
die Konfigurationsfläche
ziehen und ordnen





Motoren benennen

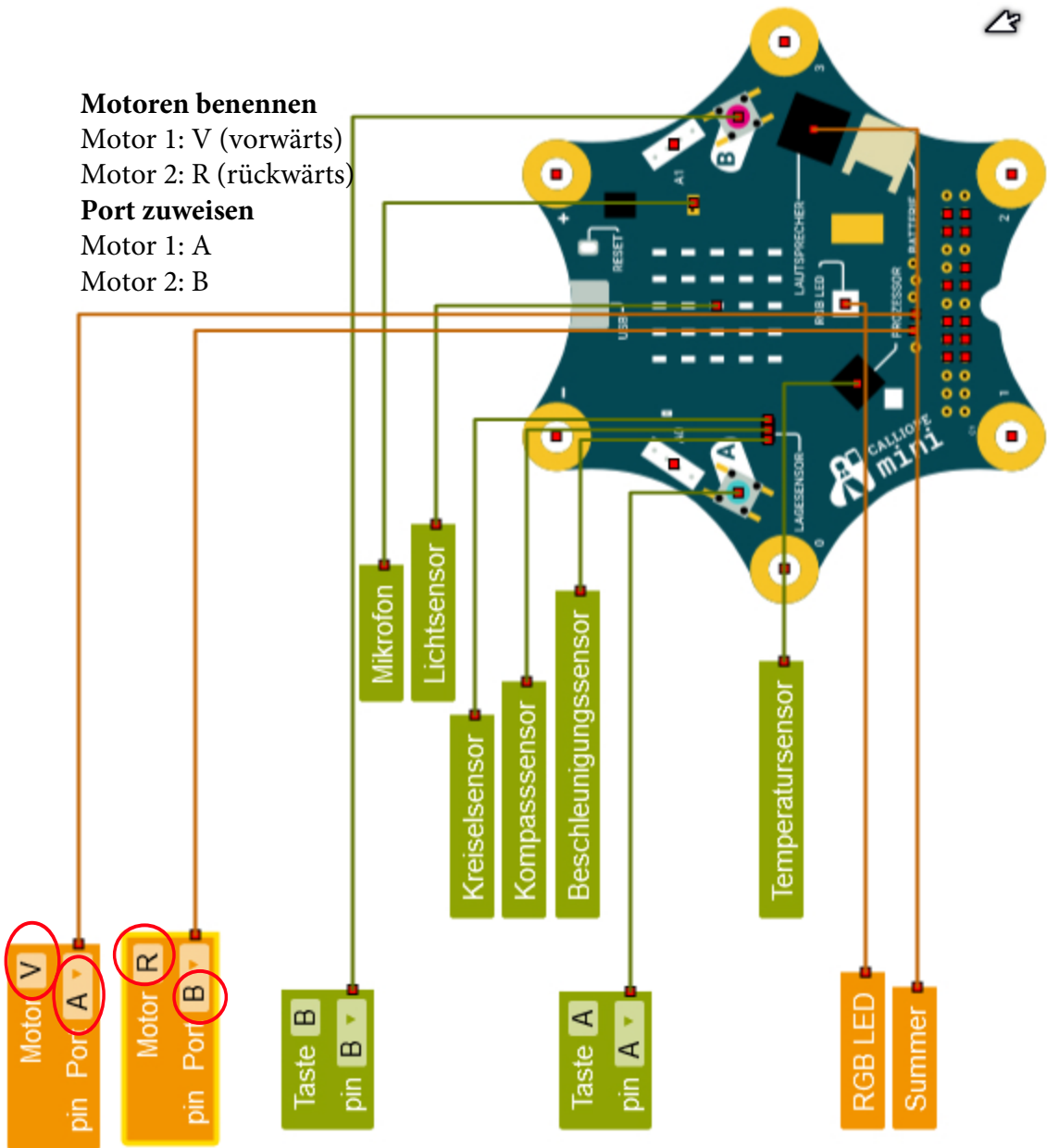
Motor 1: V (vorwärts)

Motor 2: R (rückwärts)

Port zuweisen

Motor 1: A

Motor 2: B



□ 1

☆ 2

Expertenmodus

Aktion

Sensoren

Kontrolle

Logik

Mathematik

Text

Listen

Farben

Bilder

Variablen

Funktionen

Nachrichten



+ Start

Schalte LED an Farbe  Zeigt Betriebsbereitschaft an

Warte ms **1000**

Wiederhole unendlich oft

mache + wenn Taste **A** gedrückt? 1. Gang

mache ⌚ Zeige Zeichen **1**

Motor **V** an Tempo % **40**

⌚ Warte ms **1500** 2. Gang

⌚ Zeige Zeichen **2**

Motor **V** an Tempo % **70**

⌚ Warte ms **1500** 3. Gang

⌚ Zeige Zeichen **3**

Motor **V** an Tempo % **100**

⌚ Warte ms **1500**

Stoppe Motor **V** auslaufen

⌚ Zeige Zeichen **R** Rückwärts

Motor **R** an Tempo % **80**

⌚ Warte ms **5000**

Stoppe Motor **R** auslaufen

⌚ Zeige Zeichen **S** Stopp